

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
1 juillet 2004 (01.07.2004)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2004/055541 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷ : G01S 1/04,
1/68

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2003/003695

(22) Date de dépôt international :
12 décembre 2003 (12.12.2003)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
02/15848 13 décembre 2002 (13.12.2002) FR

(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : CEN-
TRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES (C.N.E.S.)
[FR/FR]; 2, place Maurice Quentin, F-75039 Paris Cedex
01 (FR).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : LESTAR-
QUIT, Laurent [FR/FR]; 13 rue du Pic du Lanoux,
F-31500 Toulouse (FR).

(74) Mandataire : CABINET BARRE LAFORGUE & AS-
SOCIES; 95 rue des Amidonniers, F-31000 Toulouse (FR).

(81) État désigné (national) : US.

(84) États désignés (régional) : brevet européen (AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,
IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

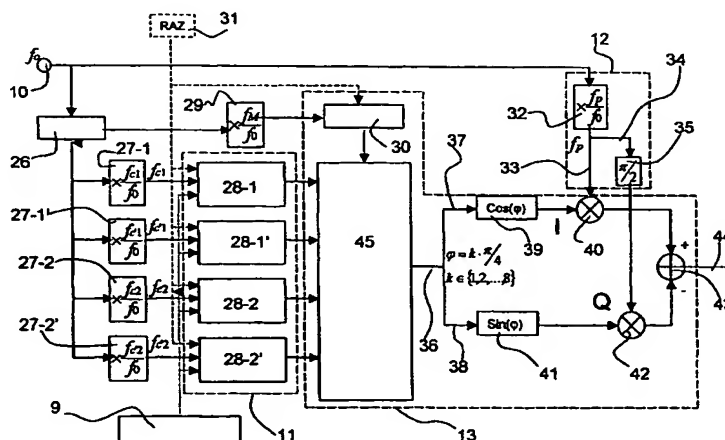
Publiée :

— avec rapport de recherche internationale

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abrégia-
tions, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et
abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de
la Gazette du PCT.

(54) Title: METHOD AND DEVICE FOR GENERATING A CONSTANT ENVELOPE NAVIGATION SIGNAL WITH FOUR
INDEPENDENT CODES

(54) Titre : PROCEDE ET DISPOSITIF DE GENERATION D'UN SIGNAL DE NAVIGATION A ENVELOPPE CONSTANTE
A QUATRE CODES INDEPENDANTS



(57) Abstract: The invention concerns a method and a device for generating a modulated navigation signal designed to be used for positioning a downlink receiver. It consists in modulating on a frequency carrier (f_p) higher than 500 MHz, four pseudo-random navigation codes C_1 , C_2 , C_1' , C_2' with chip rhythms higher than 0.5 MHz, in accordance with a constant amplitude modulation 8-PSK with a modulation frequency f_M such that $8f_c = f_M$, wherein $f_c = \text{Max}(f_{c1}, f_{c1}', f_{c2}, f_{c2}')$ of the navigation codes C_1 , C_2 , C_1' , C_2' , each f_{ci} value being such that $f_M = N_i f_{ci}$, N_i being an integer not less than 8, two navigation codes C_1 , C_1' being quadrature modulated at the frequency $f_1 = f_p f_M/8$ and two other navigation codes C_2 , C_2' being quadrature modulated at the frequency $f_2 = f_p + f_M/8$, the modulated navigation signal having a constant envelope. The invention is applicable to satellite radio navigation or radio positioning

[Suite sur la page suivante]



(57) Abrégé : L'invention concerne un procédé et un dispositif de génération d'un signal de navigation modulé destiné à être utilisé pour le positionnement d'un récepteur par liaison descendante. On module sur une porteuse de fréquence f_p supérieure à 500 MHz, quatre codes de navigation pseudo-aléatoire C_1 , C_2 , C_1' , C_2' de rythmes de bribes supérieurs à 0,5 MHz, selon une modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M telle que $8f_c \leq f_M$, où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes f_{c1} , f_{c1}' , f_{c2} , f_{c2}' des codes de navigation C_1 , C_2 , C_1' , C_2' , chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i \cdot f_{ci}$, N_i étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation C_1 , C_1' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de navigation C_2 , C_2' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante. Application à la radionavigation ou au radiopositionnement par satellites.

PROCÉDE ET DISPOSITIF DE GENERATION D'UN SIGNAL
DE NAVIGATION A ENVELOPPE CONSTANTE
A QUATRE CODES INDEPENDANTS

5 L'invention concerne un procédé et un dispositif de
génération, à bord d'un satellite spatial ou à partir d'une balise terrestre
(pseudolite), d'un signal de navigation modulé pour le positionnement d'un
récepteur par liaison descendante comprenant quatre codes de navigation pseudo-
aléatoires de fréquence supérieure à 0,5 MHz modulés sur une même porteuse de
10 fréquence f_p supérieure à 500 MHz, typiquement comprise entre 1000 MHz et
1700 MHz.

La génération de signaux de navigation modulés tels que
ceux rencontrés pour les constellations GPS ou Galiléo ou d'autres systèmes tels
que GLONASS, KOMPASS, BEIDOU ou les pseudolites (ou pseudo-satellites)
15 sont spécifiques, et notamment complètement distincts de ceux rencontrés pour
les signaux de télécommunication véhiculant des informations et données.

En effet, un signal de navigation pour le positionnement
d'un récepteur par liaison descendante véhicule essentiellement des codes
pseudo-aléatoires formés de séquences numériques cadencées à haute fréquence,
20 se répétant sur une très longue période, dont la fonction principale est de fournir
une datation de l'émission et non de transmettre des données numériques. L'un au
moins des codes pseudo-aléatoires peut aussi, accessoirement, véhiculer des
données (données numériques ou messages, de navigation tels que position
du(des) satellite(s), dérive d'horloge bord, corrections ionosphériques, almanachs
25 ou éphémérides, ...) mais selon un rythme beaucoup plus faible (typiquement 25
à 500 bits/s, alors que la fréquence du code pseudo-aléatoire est supérieure à 0,5
MHz).

Chaque code pseudo-aléatoire est comparé par le récepteur
à une réplique, de façon à déterminer la "pseudo-distance" correspondant à la
30 somme du temps de trajet et du biais d'horloge entre le satellite émetteur et le
récepteur.

La publication "Status of Galileo Frequency and Signal Design" Guenter W. HEIN, Jeremie GODET, Jean-Luc ISSLER, Jean-Christophe MARTIN, Philippe ERHARD, Rafaël LUCAS-RODRIGUEZ, Tony PRATT, 25/09/2002, http://europa.eu.int/comm/dgs/energy_transport/galileo/documents/technical_en.htm décrit les différents schémas de modulation connus et pouvant être envisagés pour réaliser un signal de navigation modulé.

En particulier, ce document prévoit, pour la modulation dans la bande E5 qui doit transmettre quatre codes de navigation cadencés à 10 MHz, soit deux signaux QPSK sur deux bandes E5a, E5b distinctes (deux porteuses distinctes multiplexées), soit un seul signal large bande généré selon une modulation du type dit BOC ("binary offset carrier"), utilisant une sous-porteuse carrée. L'intérêt d'une modulation de type BOC est en effet de permettre la transmission de plusieurs codes sur une seule porteuse, ce qui entraîne des biais identiques. La modulation BOC permet aussi de ne pas dégrader le rapport signal/bruit. En effet, elle permet de se passer de multiplexeurs et donc de limiter les pertes dans la charge utile et de transmettre les lobes secondaires du signal s'ils existent. Egalement, du fait de l'utilisation d'une chaîne d'amplification unique, les variations des temps de propagation des différents codes sont corrélées au bénéfice d'une meilleure performance.

Le document sus-cité rappelle aussi l'importance de générer le signal modulé avec une enveloppe constante, de façon à pouvoir optimiser le fonctionnement de l'amplificateur de puissance, et d'éviter d'avoir à prévoir un amplificateur linéaire et/ou présentant un certain recul (donc un plus faible rendement), plus volumineux et plus lourd. Il est à noter à cet égard que ce problème est particulièrement important dans la mesure où l'amplificateur de puissance représente la plus grande partie de la masse et du volume du circuit électronique embarqué pour l'émission du signal de navigation. Comme l'indique le document sus-cité, il a été envisagé d'utiliser une modulation BOC alternative (ou en bande de base) comprenant une sous-porteuse rectangulaire (dont l'intérêt est notamment qu'elle peut être générée sous forme numérique) complexe. Mais si l'on veut transmettre quatre codes avec une telle modulation, on obtient nécessairement un signal de navigation d'enveloppe non constante, et

dont la valeur peut même être nulle. Il en va de même si l'on utilise une sous-porteuse sinusoïdale. C'est la raison pour laquelle ce document annonce l'emploi d'une variante permettant de générer les quatre codes avec une enveloppe constante par une modulation 8-PSK, mais ne décrit en rien le procédé ou le dispositif permettant d'obtenir un tel résultat surprenant.

L'invention vise donc à proposer un procédé et un dispositif pour la génération d'un tel signal de navigation modulé large bande pouvant véhiculer quatre codes de navigation pseudo-aléatoires sur une même porteuse tout en présentant une enveloppe constante.

Pour ce faire, l'invention concerne un procédé de génération -notamment à bord d'un système spatial- d'un signal de navigation modulé destiné à être utilisé pour le positionnement d'un récepteur par liaison descendante, comprenant une pluralité de codes de navigation pseudo-aléatoires de rythmes de bribes supérieurs à 0,5 MHz modulés sur une porteuse de fréquence f_p supérieure à 500 MHz, caractérisé en ce qu'on module sur la porteuse quatre codes de navigation pseudo-aléatoires C_1 , C_2 , C_1' , C_2' , selon une modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M telle que :

$$8f_c \leq f_M$$

où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes f_{c1} , $f_{c1'}$, f_{c2} , $f_{c2'}$ des codes de navigation C_1 , C_2 , C_1' , C_2' , chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i.f_{ci}$, N_i étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation C_1 , C_1' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de navigation C_2 , C_2' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante.

Le signal de navigation selon l'invention présente une séparation spectrale des codes qui sont répartis en deux lobes principaux autour de la fréquence porteuse.

Avantageusement et selon l'invention, on choisit $f_M \leq 400$ MHz. Plus particulièrement, dans le cas d'un procédé mis en œuvre à bord d'un système spatial, on choisit $f_M \leq 200$ MHz.

On peut constater qu'une telle modulation correspond en fait à une modulation LOC ("linear offset carrier") à sous-porteuse sinusoïdale de fréquence $f_M/8$ mais discrétisée pour n'adresser que les points correspondants à la constellation 8-PSK d'amplitude constante. On arrive ainsi, de façon
5 surprenante, à transmettre sur une seule porteuse quatre codes de navigation pseudo-aléatoires distincts et indépendants combinés sur un unique signal de modulation en bande de base d'enveloppe constante à l'émission avec une occupation spectrale centrée sur f_1 pour C_1 et C_1' et sur f_2 pour C_2 et C_2' et avec un écart faible entre f_1 et f_2 (inférieur à 100 MHz) –notamment inférieur à
10 50 MHz à bord d'un système spatial-. Il est à noter en particulier qu'avec un écart de fréquences aussi faible, la solution qui consisterait à multiplexer des signaux modulés et amplifiés séparément pour chaque fréquence f_1 , f_2 ne donnerait pas des résultats pratiques satisfaisants, notamment à bord d'un système spatial. En effet, cette solution nécessiterait un filtrage trop étroit de chacun des signaux
15 modulés, d'où une perte de qualité, rédhibitoire en pratique, du signal de navigation.

Par ailleurs, la condition que $8f_c \leq f_M$ permet d'assurer que la fréquence de la sous-porteuse soit supérieure au rythme de bribes des codes pseudo-aléatoires.

20 Avantageusement et selon l'invention, on utilise une modulation 8-PSK d'amplitude constante symétrique dans le plan de Fresnel. En variante, on utilise une modulation 8-PSK d'amplitude constante dissymétrique dans le plan Fresnel.

Avantageusement et selon l'invention, on utilise une
25 modulation 8-PSK d'états de phases égaux à $k.\pi/4$, k étant un nombre entier compris entre 1 et 8. Ainsi, pour des codes pseudo-aléatoires prenant les valeurs 1 et -1, le signal de modulation en bande de base peut prendre les valeurs suivantes:

$$2.\exp[jk.\pi/4], k \in \{1,2,3,4,5,6,7,8\}$$

30 Avantageusement et selon l'invention, on module les quatre codes selon une table de vérité choisie dans le groupe des tables de vérité formé de :

TABLE 1

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[TM , 2TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1
[2TM , 3TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[4TM , 5TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[5TM , 6TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[6TM , 7TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1

TABLE 2

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[TM , 2TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[2TM , 3TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[4TM , 5TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[5TM , 6TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1
[6TM , 7TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1

où P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7, P8 sont les différents plots et la constellation 8-PSK, et $TM = 1/fM$, et des autres tables de vérité issues de ces tables de vérité TABLE 1 et TABLE 2 par rotation de phase de $n.\pi/4$, $n \in \{1,2,3,4,5,6,7\}$ et/ou inversion de sens de parcours de la constellation. Les changements d'états d'une combinaison des quatre codes à une autre interviennent de façon pseudo-aléatoire selon une fréquence qui est un multiple de fM (fM y compris). Avantagusement

et selon l'invention, f_p est comprise entre 1000 MHz et 1700 MHz (bande L).
Avantageusement et selon l'invention, f_c est de l'ordre de 10 MHz.
Avantageusement et selon l'invention, f_M est de l'ordre de 120 MHz.
Avantageusement et selon l'invention, dans au moins une paire de codes C_1, C_1' ;
5 C_2, C_2' modulés en quadrature sur la même fréquence, l'un C_1' ; C_2' incorpore
des données numériques modulées selon une fréquence inférieure à $f_c/1000$.
Ainsi, chaque paire de codes peut incorporer des données numériques.

L'invention s'étend à un dispositif pour la mise en œuvre
d'un procédé selon l'invention. L'invention concerne ainsi un dispositif de
10 génération –notamment à bord d'un système spatial-, d'un signal de navigation
modulé destiné à être utilisé pour le positionnement d'un récepteur par liaison
descendante, comprenant une pluralité de codes de navigation pseudo-aléatoires
de rythmes de bribes supérieurs à 0,5 MHz modulés sur une porteuse de
fréquence f_p supérieure à 500 MHz, ce dispositif comprenant :

- 15 - un circuit générateur de codes de navigation pseudo-aléatoires,
- un circuit modulateur par déplacement de phase
délivrant le signal de navigation modulé sur la porteuse,
- un circuit émetteur, comprenant au moins un étage
20 d'amplification de puissance, apte à émettre un signal radiofréquence
correspondant au signal de navigation modulé,
caractérisé en ce que le circuit modulateur est adapté pour moduler sur la
porteuse quatre codes de navigation aléatoire C_1, C_2, C_1', C_2' , selon une
modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M
25 telle que :

$$8f_c \leq f_M$$

où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes $f_{c1}, f_{c1'}, f_{c2}, f_{c2'}$ des codes
de navigation C_1, C_2, C_1', C_2' , chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i.f_{ci}$, N_i
étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation C_1, C_1'
30 étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de
navigation C_2, C_2' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le
signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante.

Avantageusement et selon l'invention, le circuit modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK avec une fréquence de modulation $f_M \leq 400$ Mhz. Dans le cas notamment d'un dispositif destiné à être embarqué à bord d'un satellite spatial, avantageusement et selon l'invention, le circuit modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK avec une fréquence de modulation $f_M \leq 200$ MHz.

Avantageusement et selon l'invention, le circuit modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK d'amplitude constante symétrique dans le plan de Fresnel.

En variante, le circuit modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK d'amplitude constante dissymétrique dans le plan de Fresnel.

Avantageusement et selon l'invention, le circuit modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK avec des états de phases égaux à $k \pi/4$, k étant un nombre entier compris entre 1 et 8. Avantageusement et selon l'invention, le circuit modulateur est adapté pour moduler les quatre codes selon une table de vérité telle que décrite ci-dessus. Avantageusement et selon l'invention, f_p est comprise entre 1000 MHz et 1700 MHz. Avantageusement et selon l'invention, f_c est de l'ordre de 10 MHz. Avantageusement et selon l'invention, f_M est de l'ordre de 120 MHz. Avantageusement et selon l'invention, le dispositif est adapté pour que dans au moins une paire de codes C_1, C_1' ; C_2, C_2' modulés en quadrature sur la même fréquence, l'un C_1', C_2' incorpore des données numériques modulées selon une fréquence inférieure à $f_c/1000$.

L'invention permet ainsi de façon très simple, de transmettre par un unique signal de navigation modulé, quatre codes pseudo-aléatoires indépendants, par une modulation 8-PSK assimilable à une modulation LOC à sous-porteuse sinusoïdale discrétisée pour ne sélectionner que les points d'amplitude constante.

L'invention concerne aussi un procédé et un dispositif caractérisés en combinaison par tout ou partie des caractéristiques mentionnées ci-dessus ou ci-après.

D'autres buts, caractéristiques et avantages de l'invention apparaissent à la lecture de la description suivante qui se réfère aux figures annexées, dans lesquelles :

- la figure 1 est un schéma d'une constellation de satellites de navigation telle que GPS ou Galiléo,
- la figure 2 est un schéma de principe d'un dispositif selon l'invention,
- la figure 3 est un schéma de principe d'un circuit d'un récepteur de signal de navigation modulé pour le positionnement par liaison descendante,
- la figure 4 est un schéma plus détaillé d'une partie du dispositif de la figure 2 selon l'invention,
- les figures 5 et 6 sont des schémas représentant deux exemples d'architecture possibles de récepteurs compatibles avec un procédé et un dispositif selon l'invention,
- la figure 7 est un diagramme représentant un exemple des chronogrammes des codes de navigation et des voies I, Q d'un signal de navigation dans un procédé selon l'invention,
- la figure 8 est un diagramme dans le plan de Fresnel représentant une constellation de modulation 8-PSK pouvant être utilisée dans un procédé selon l'invention,
- la figure 9 est un exemple de diagramme représentant un spectre de signal de navigation d'un procédé selon l'invention,
- la figure 10 est un diagramme représentant le spectre du signal de la figure 9 filtré par un filtre de fréquence centrale f_p et laissant passer les deux lobes principaux aux fréquences f_1 et f_2 , ainsi que des lobes secondaires,
- la figure 11 est un diagramme représentant le spectre du signal de la figure 9 filtré par un filtre de fréquence centrale f_1 et ne laissant passer que le lobe principal en f_1 , ainsi que des portions de lobes secondaires,

- la figure 12 est un diagramme représentant un exemple de fonction de corrélation utilisée dans un récepteur et correspondant au signal de navigation de la figure 11.

Le dispositif selon l'invention est destiné à être embarqué à bord d'un système spatial tel qu'un satellite 2a, 2b, 2c, 2d appartenant à une constellation 1 de satellites adaptée pour permettre la radionavigation et/ou le radiopositionnement de récepteurs 6 situés sur Terre ou sur un satellite terrestre -notamment des récepteurs terrestres ou embarqués sur satellites ou aéronefs-. L'invention est en particulier destinée à équiper les satellites de la constellation Galiléo pour l'émission de codes de navigation dans la bande E5.

Un dispositif selon l'invention peut aussi, en variante ou en combinaison, être utilisé dans des pseudolites (ou pseudo-satellites) qui sont des balises, généralement au sol, générant un signal de navigation proche d'un signal de navigation diffusé par un satellite.

Chaque satellite 2a, 2b, 2c, 2d comprend donc un dispositif selon l'invention de génération d'un signal de navigation modulé 7a, 7b, 7c, 7d comprenant une pluralité de codes de navigation pseudo-aléatoires destinés à être utilisés pour le positionnement du récepteur 6 par liaison descendante.

Ce dispositif de génération comprend une antenne de réception 8 associée à un circuit 9 récepteur de données, de sorte que le dispositif de génération peut recevoir des données ou messages de navigation -notamment en provenance en général du sol pour la gestion de la constellation 1 par le segment de contrôle sol- pouvant en tout ou partie être incorporés dans le signal de navigation modulé.

Le dispositif de génération comprend également un circuit d'horloge 10 fournissant une fréquence de référence f_0 à un circuit 11 de génération des codes de navigation et à un circuit 12 de génération du signal de porteuse. Le circuit 11 de génération des codes de navigation reçoit éventuellement les données en provenance du récepteur de données 9. Les codes de navigation issus du circuit 11 sont modulés par un circuit modulateur 13 sur le signal de porteuse issu du circuit 12. Le signal modulé ainsi obtenu est délivré à une antenne d'émission 14 par l'intermédiaire d'un circuit émetteur 15

d'amplification et de filtrage, de sorte que l'antenne d'émission 14 émet le signal de navigation 7 modulé véhiculant les différents codes de navigation pseudo-aléatoires.

5 Ce signal de navigation 7 est reçu par un récepteur 6 dont le schéma de principe est représenté figure 3. Ce récepteur 6 comprend une antenne de réception 18 associée à un circuit de réception radiofréquence 19 comprenant de façon traditionnelle une chaîne d'amplification, de filtrage, de conversion de fréquence, et de conversion analogique/numérique. Ce circuit 19 de réception radiofréquence fournit donc un signal modulé numérique à des
10 circuits 20 de traitement du signal, à savoir, un circuit 20a, 20b, 20c, 20d pour chaque signal de navigation 7a, 7b, 7c, 7d issu de chaque satellite 2a, 2b, 2c, 2d de façon à permettre un traitement simultané de ces signaux. Il est à noter qu'il est possible d'utiliser plus de quatre satellites, et donc plus de quatre circuits 20 de traitement dans un récepteur.

15 Chaque circuit 20 de traitement du signal permet d'extraire des mesures brutes 21 et, le cas échéant, des données (ou messages) de navigation 22 véhiculées par l'un et/ou l'autre des codes du signal de navigation modulé reçu. Les mesures brutes 21 consistent notamment en un calcul de pseudo-distance entre le 2a, 2b, 2c, 2d correspondant et le récepteur 6. Il peut
20 s'agir également d'un calcul dit de "pseudo-vitesse" ou "Doppler intégré" réalisé sur le signal de porteuse. Ces mesures brutes sont traditionnelles et bien connues -notamment dans le cas de la constellation GPS-.

Ces calculs, ainsi que toutes les notions connues en matière de navigation et positionnement par satellite sont décrits par exemple dans le
25 document UNDERSTANDING GPS : PRINCIPLES AND APPLICATIONS, Elliott D. KAPLAN, éditions Artech House, 1996.

Les mesures brutes 21 et les données de navigation 22 éventuelles sont fournies à un circuit 23 de calcul de navigation qui fournit d'une part les mesures brutes 21 et les données de navigation 22 qu'il reçoit, et, d'autre
30 part, un résultat 24 de calcul, notamment un signal de position du récepteur 6.

Il est à noter qu'il existe de très nombreuses technologies et architectures différentes connues pour un tel récepteur 6, notamment en ce qui

concerne les différents circuits du traitement du signal et de calcul de navigation. Les signaux issus du circuit 23 sont fournis éventuellement à un dispositif de traitement numérique pour leur exploitation ultérieure en vue de la navigation ou du positionnement.

5 Le récepteur 6 comprend également un circuit d'horloge 25 délivrant une fréquence de référence d'une part au circuit de réception radiofréquence 19, et d'autre part aux différents circuits 20 de traitement du signal.

La figure 4 représente plus en détail le bloc 16 comprenant
10 les circuits 9, 10, 11, 12, 13, représentés figure 2 par des traits pointillés, et qui permet de mettre en œuvre le procédé selon l'invention.

Ce bloc 16 comprend le circuit d'horloge 10 générant un signal analogique d'horloge à la fréquence de référence f_0 , qui est par exemple de l'ordre de 10,23 MHz. Cette fréquence de référence f_0 est fournie à un circuit 26
15 générateur de signaux carrés cadencés à la fréquence de référence f_0 . Ces signaux carrés à la fréquence de référence f_0 sont fournis à quatre convertisseurs de fréquence 27-1, 27-1', 27-2, 27-2' qui délivrent des signaux carrés de fréquence f_{c1} , $f_{c1'}$, f_{c2} , $f_{c2'}$, respectivement, à quatre circuits générateurs de codes de navigation pseudo-aléatoires 28-1, 28-1', 28-2, 28-2', générant
20 respectivement quatre codes de navigation pseudo-aléatoire C_1 , C_1' , C_2 , C_2' indépendants, destinés à être incorporés dans le signal de navigation 7. Le circuit 26 générateur de signaux carrés à la fréquence f_0 fournit également ces signaux carrés à un convertisseur de fréquence 29 fournissant des signaux carrés à une fréquence f_M , qui est la fréquence de modulation, à un compteur 30 cyclique
25 permettant de générer huit valeurs numériques, de 1 à 8, de façon cyclique pour cadencer le circuit modulateur 13 à la fréquence de modulation f_M .

Un circuit 31 de réinitialisation permet d'initialiser et de synchroniser au démarrage les quatre circuits 28-1, 28-1', 28-2, 28-2' générateurs des codes, ainsi que le compteur 30, et donc le modulateur 13.

30 Le circuit récepteur de données 9 fournit éventuellement des données de navigation (messages) à l'un et/ou l'autre des circuits générateurs de codes 28-1, 28-1', 28-2, 28-2', de sorte que ces données de navigation puissent

être intégrées dans le code pseudo-aléatoire, mais à une fréquence beaucoup plus faible. Les quatre circuits 28-1, 28-1', 28-2, 28-2' forment le circuit 11 représenté figure 2 ayant pour fonction de générer les codes de navigation pseudo-aléatoires.

5 Le circuit modulateur 13 est adapté pour réaliser la modulation conformément au procédé de l'invention, selon une modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M définie par les signaux délivrés par le compteur 30.

10 Le circuit 12 générant le signal de porteuse est formé d'un circuit 32 convertisseur de fréquence recevant le signal analogique d'horloge à la fréquence de référence f_0 et fournissant un signal analogique à la fréquence de la porteuse f_p . Le signal de porteuse f_p est délivré à deux branches de porteuse parallèles dont l'une 33 fournit le signal de porteuse en phase, et l'autre 34 comprend un circuit 35 déphaseur de $\pi/2$ délivrant un signal de porteuse en
15 quadrature à la fréquence f_p .

La fréquence de modulation f_M est choisie de telle sorte que :

$$8f_c \leq f_M$$

20 où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes f_{c1} , $f_{c1'}$, f_{c2} , $f_{c2'}$ des codes de navigation $C1$, $C2$, $C1'$, $C2'$, chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i.f_{ci}$, N_i étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation $C1$, $C1'$ étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de navigation $C2$, $C2'$ étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante. En particulier,
25 on choisit $f_M \leq 400$ MHz, et plus particulièrement $f_M \leq 200$ MHz, pour un dispositif embarqué. Max désigne la fonction maximum, f_c étant la plus grande valeur de f_{ci} .

30 Les différents rythmes de bribes f_{ci} des codes de navigation pseudo-aléatoires (fréquences de cadencement de ces codes) sont tous supérieurs à 0,5 MHz et de préférence supérieurs à 1 MHz. Typiquement, dans la constellation Galiléo, le rythme de bribes envisagé est de 2,046 MHz pour tous les codes.

En pratique, les quatre codes peuvent avoir le même rythme de bribes, c'est-à-dire que $f_{ci} = f_c$. Néanmoins, rien n'empêche d'utiliser les codes avec des rythmes différents dès lors qu'ils satisfont à la condition $f_M = N_i.f_{ci}$.

5 La fréquence de la porteuse f_p doit être supérieure à 500 MHz, et est typiquement comprise entre 1000 MHz et 1700 MHz. Par exemple, dans le cadre de la constellation Galiléo, la bande E5a est à une fréquence de porteuse de 1176,45 MHz et la bande E5b est à une fréquence qui est de 1207,14 MHz. La bande E1 est à 1589,742 MHz et la bande G1 s'étend
10 jusqu'à 1610 MHz.

Le circuit modulateur 13 comprend un circuit 45 logique qui fournit sur sa sortie 36 un signal de modulation 8-PSK en bande de base à la fréquence f_M véhiculant les quatre codes de navigation C1, C2, C1', C2'. Ce signal de modulation peut ainsi prendre huit états de phase correspondants à la
15 constellation de la modulation 8-PSK, c'est-à-dire aux différents plots P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7, P8 de cette constellation, tels que représentés figure 8.

Pour élaborer le signal de modulation, le circuit logique 45 utilise quatre codes de navigation, par exemple selon la table de vérité suivante :

TABLE 1

20

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[TM , 2TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1
[2TM , 3TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[4TM , 5TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[5TM , 6TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[6TM , 7TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1

Dans cette table de vérité, TM est à égal à $1/f_M$.

Cette table de vérité correspond l'expression du signal de modulation en bande de base $x(t)$ fourni sur la sortie 36 selon les équations suivantes :

$$x(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \cdot [\text{sign}[\cos(2\pi(f_M/8)t + k_1 \pi/2)] + j.k_2 \text{sign}[\cos(2\pi(f_M/8)t + k_1 \pi/2)]$$

5 ou

$$x(t) = 2(j)^{k_1} \cdot \text{sign} [\cos(2\pi(f_M/8)t + k_2 \pi/4)]$$

avec $k_1 \in \{1, 2, 3, 4\}$ et $k_2 = \pm 1$

Ces équations peuvent elles-mêmes être obtenues à partir de l'expression du signal de modulation en bande de base d'une modulation de type LOC à sous-porteuse sinusoïdale, mais en discrétisant cette modulation pour ne retenir que des états de phases ponctuels de même amplitude.

Il est clair qu'il est aussi possible d'utiliser l'une des sept autres tables de vérité définies à partir de cette table de vérité TABLE 1, par simple rotation de $n.\pi/4$, n étant un entier compris entre 1 et 7. En fait, la constellation de la figure 8 correspond à huit constellations équivalentes dépendant uniquement de la position choisie pour l'un des plots, par exemple le plot P1.

Il est également à noter que les huit tables de vérité pouvant être obtenues avec une constellation similaire à celle de la figure 8 mais avec des plots parcourus dans le sens de rotation des aiguilles d'une montre (et non en sens inverse des aiguilles d'une montre comme sur la figure 8), sont en fait identiques, à la rotation près, aux huit tables de vérité précédemment définies et peuvent donc aussi être utilisées. En effet, il suffit d'inverser C1, C1' et C2, C2' pour passer d'une constellation parcourue dans un sens à la constellation ayant les mêmes plots mais parcourue en sens inverse.

Egalement, il est possible d'utiliser la table de vérité suivante :

TABLE 2

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[TM , 2TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[2TM , 3TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[4TM , 5TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[5TM , 6TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1
[6TM , 7TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1

Dans cette table de vérité, TM est à égal à $1/fM$.

5 Cette table de vérité correspond l'expression du signal de modulation en bande de base $x(t)$ fourni sur la sortie 36 selon les équations suivantes :

$$x(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \cdot [\text{sign}[\sin(2\pi(fM/8)t + k_1 \pi/2)]] + j.k_2 \text{sign}[\sin(2\pi(fM/8)t + k_1 \pi/2)]$$

ou

10 $x(t) = 2(j)^{k_1} \cdot \text{sign} [\sin(2\pi(fM/8)t + k_2\pi/4]$

avec $k_1 \in \{1,2,3,4\}$ et $k_2 = \pm 1$

Il est aussi possible d'utiliser l'une des sept autres tables de vérité définies à partir de cette table de vérité TABLE 2, par simple rotation de $n.\pi/4$, n étant un entier compris entre 1 et 7.

15 Là encore, les huit tables de vérité pouvant être obtenues avec une constellation similaire mais avec des plots parcourus en sens inverse, sont en fait identiques, à la rotation près, aux huit tables de vérité précédemment définies et peuvent donc aussi être utilisées.

Il existe donc trente deux tables de vérité dans le groupe de
20 tables de vérité pouvant être utilisées et correspondant à la constellation représentée figure 8 où les huit plots sont répartis symétriquement sur un cercle

(amplitude constante) et décalés en phase de $\pi/4$, quatre plots étant situés sur les axes du plan de Fresnel.

Ainsi, le procédé selon l'invention peut être assimilé à une modulation de type BOC alternatif (à deux fréquences f_1 et f_2 autour de la fréquence de porteuse et séparées de cette fréquence de porteuse par une fréquence de sous-porteuse de valeur $f_M/8$) mais définie à partir d'une sous-porteuse de type cosinus ou sinus (telle que celle utilisée pour une modulation LOC de laquelle on exploite uniquement certains points discrets afin d'assurer que le signal de modulation en bande de base présente une amplitude constante).

Le signal de modulation en bande de base $x(t)$ délivré sur la sortie 36 du circuit 45 logique de modulation est fourni à une branche 37 en phase et à une branche 38 en quadrature. La branche 37 en phase comprend un filtre 39 qui extrait les valeurs en phase I du signal de modulation, et un mélangeur 40 qui les combine au signal de porteuse à la fréquence f_p issu de la branche de porteuse en phase 33. De même, la branche en quadrature 38 comprend un filtre 41 qui extrait les valeurs en quadrature Q du signal de modulation et un mélangeur 42 qui module ces valeurs sur les signaux de porteuse à la fréquence f_p délivrés par la branche de porteuse en quadrature 34. Les signaux modulés en phase (en sortie de la branche 37) et en quadrature (en sortie de la branche 38) sont combinés par un circuit 43 sommateur en phase délivrant un signal modulé unique sur sa sortie 44 reliée à l'entrée du circuit émetteur d'amplification et de filtrage 15 en vue de l'émission du signal de navigation modulé 7.

La figure 7 donne un exemple de chronogrammes pour les quatre codes C_1 , C_2 , C_1' , C_2' et pour les voies I et Q du signal de modulation utilisées à l'entrée des circuits mélangeurs 40, 42. Avec ce signal de modulation, le signal modulé délivré sur la sortie 44 présente une enveloppe constante.

Les figures 5 et 6 représentent deux variantes de réalisation d'une architecture au niveau du récepteur 6 pour l'exploitation du signal de navigation modulé par le dispositif selon l'invention. Dans la variante de la figure 5, on utilise une seule branche de réception et de traitement du signal de navigation. Ainsi, la chaîne de réception radiofréquence comprend l'antenne de

réception 18 reliée à un amplificateur à faible bruit 46 suivi d'un circuit 47 de conversion de fréquence, qui convertit le signal reçu de la fréquence f_p à une fréquence f_i intermédiaire propre au récepteur adaptée pour permettre ensuite une conversion analogique/numérique dans les meilleures conditions possibles. Le signal est ensuite transmis à un filtre passe-bande 48 qui permet de ne conserver dans le signal de navigation modulé que les deux lobes principaux correspondants aux fréquences f_1 et f_2 , en éliminant les composantes en dehors de ces lobes. Ainsi, la bande-passante du filtre passe-bande 48 est supérieure ou égale à $2f_M/8 + 2f_c$, et de préférence de l'ordre de cette valeur correspondant à l'étalement en fréquence des deux lobes du signal de navigation sur les fréquences f_1 et f_2 . Le signal ainsi filtré est fourni à un convertisseur analogique numérique 49 qui délivre un signal numérique correspondant à des circuits 50 de traitement du signal formant ensemble l'un des circuits 20 de traitement du signal décrit ci-dessus en référence à la figure 3. Les différents circuits 50 permettent chacun de réaliser le traitement des différents codes de navigation pseudo-aléatoires C_1 , C_2 , C_1' , C_2' conjointement ou non. Le nombre de circuits 50 dépend de l'usage que l'on fait du récepteur et des services accessibles à l'utilisateur de ce récepteur. Il est ainsi possible que le récepteur n'ait l'autorisation d'exploiter qu'une partie des codes, par exemple, C_1 et C_1' .

Dans la variante de la figure 6, les deux fréquences f_1 et f_2 sont traitées séparément sur deux branches distinctes. Ainsi, la sortie de l'amplificateur 46 alimente une première branche 51 et une deuxième branche 52 en parallèle. Sur la première branche 51, on traite le lobe centré sur la fréquence f_1 du signal de navigation. Cette branche 51 comprend donc un circuit convertisseur 53 de la fréquence f_1 à la fréquence intermédiaire f_i , suivi d'un filtre passe-bande 54 qui permet de ne conserver que le lobe à la fréquence f_1 , la bande passante du filtre 54 étant comprise entre $2f_M/8$ et $2f_c$, un convertisseur analogique numérique 55 et une pluralité de circuit de traitement du signal 56 pour extraire les deux codes de navigation C_1 , C_1' . De façon similaire, la branche 42 comprend un circuit convertisseur de fréquence 57 (de f_2 à f_i) suivi d'un filtre passe-bande 58 de bande passante comprise entre $2f_M/8$ et $2f_c$, permettant d'extraire les composantes sur le lobe de fréquence f_2 , un convertisseur

analogique numérique 59 et des circuits de traitement du signal 60 pour extraire les codes C2, C2'.

La figure 9 représente un exemple de spectre de signal de navigation modulé tel que transmis par la charge utile (émetteur). La fréquence centrale est f_p . Comme on le voit, ce signal comprend deux lobes latéraux principaux, l'un à la fréquence f_1 , l'autre à la fréquence f_2 .

La figure 10 représente un exemple de spectre de signal de navigation modulé obtenu après le filtrage passe-bande du filtre 48 de la figure 5 dans un récepteur. Comme on le voit ce signal comprend deux lobes latéraux principaux, l'un à la fréquence f_1 , l'autre à la fréquence f_2 .

La figure 11 représente un exemple de spectre de signal de navigation modulé obtenu après le filtrage passe-bande du filtre 54 dans un récepteur de la figure 6. Seul le lobe centré par la fréquence f_1 est présent. Ce lobe contient les signaux C1 et C1'.

La figure 12 est la fonction de corrélation du signal ayant le spectre de la figure 11 corrélié avec la réplique des codes C1 et C1', telle que générée par le récepteur. Le pic de corrélation (forme quasi-triangulaire) indique la présence des codes C1 et C1' dans le signal de la figure 11, et donc une excellente corrélation.

Les résultats présentés aux figures 11 et 12 ont été obtenus par un logiciel de simulation de signaux de navigation avec une bande passante de 40 MHz pour le filtre 53, une fréquence f_1 correspondant à la bande E5a, et une valeur de $f_M = 120$ MHz.

Les codes de navigation utilisés sont quatre codes pseudo-aléatoires du type de ceux envisagés pour la constellation Galiléo.

L'invention décrite ci-dessus et représentée sur les figures peut faire l'objet de nombreuses variantes de réalisation.

En particulier, les architectures de récepteur peuvent être très différentes, et il existe de nombreuses technologies connues en la matière.

Les différentes fonctions décrites peuvent également faire l'objet de réalisations structurelles diverses bien connues en elles-mêmes.

En outre, il est également possible d'envisager d'utiliser une modulation 8-PSK non pas symétrique comme représentée et décrite ci-dessus, mais dissymétrique, les points P1 à P8 n'étant pas symétriques les uns des autres autour de l'origine du plan de Fresnel.

- 5 De préférence, la valeur de f_c est de l'ordre de 10 MHz et la valeur de f_M est de l'ordre de 120 MHz. Néanmoins, d'autres valeurs sont possibles et compatibles avec un procédé et un dispositif de navigation selon l'invention.

REVENDICATIONS

1/- Procédé de génération d'un signal de navigation modulé (7) destiné à être utilisé pour le positionnement d'un récepteur (6) par liaison descendante, comprenant une pluralité de codes de navigation pseudo-aléatoires de rythmes de bribes supérieurs à 0,5 MHz modulés sur une porteuse de fréquence f_p supérieure à 500 MHz, caractérisé en ce qu'on module sur la porteuse quatre codes de navigation pseudo-aléatoire C1, C2, C1', C2' selon une modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M telle que :

$$8f_c \leq f_M$$

où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes f_{c1} , $f_{c1'}$, f_{c2} , $f_{c2'}$ des codes de navigation C1, C2, C1', C2', chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i.f_{ci}$, N_i étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation C1, C1' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de navigation C2, C2' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante.

2/- Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'on choisit $f_M \leq 400$ MHz.

3/- Procédé selon la revendication 1, pour la génération d'un signal de navigation module (7) à bord d'un satellite spatial, caractérisé en ce qu'on choisit $f_M \leq 200$ MHz.

4/- Procédé selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé en ce qu'on utilise une modulation 8-PSK d'amplitude constante symétrique dans le plan de Fresnel.

5/- Procédé selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé en ce qu'on utilise une modulation 8-PSK d'amplitude constante dissymétrique dans le plan de Fresnel.

6/- Procédé selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce qu'on utilise une modulation 8-PSK d'états de phases égaux à $k.\pi/4$, k étant un nombre entier compris entre 1 et 8.

7/- Procédé selon l'une des revendications 1 à 6, caractérisé en ce qu'on module les quatre codes selon une table de vérité choisie dans le groupe des tables de vérité formé de :

TABLE 1

5

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[TM , 2TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1
[2TM , 3TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[4TM , 5TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[5TM , 6TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[6TM , 7TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1

TABLE 2

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[TM , 2TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[2TM , 3TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[4TM , 5TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[5TM , 6TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1
[6TM , 7TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1

10 où P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7, P8 sont les différents plots et la constellation 8-PSK, et $TM = 1/fM$, et des autres tables de vérité issues de ces tables de vérité

TABLE 1 et TABLE 2 par rotation de phase de $n.\pi/4$, $n \in \{1,2,3,4,5,6,7\}$ et/ou inversion de sens de parcours de la constellation.

8/ - Procédé selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisé en ce que f_p est comprise entre 1000 MHz et 1700 MHz.

5 9/ - Procédé selon l'une des revendications 1 à 8, caractérisé en ce que f_c est de l'ordre de 10 MHz.

10/ - Procédé selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce que f_M est de l'ordre de 120 MHz.

11/ - Procédé selon l'une des revendications 1 à 10, caractérisé en ce que dans au moins une paire de codes C_1, C_1' ; C_2, C_2' modulés en quadrature sur la même fréquence, l'un C_1' ; C_2' incorpore des données numériques modulées selon une fréquence inférieure à $f_c/1000$.

12/ - Dispositif de génération d'un signal de navigation modulé (7) destiné à être utilisé pour le positionnement d'un récepteur (6) par liaison descendante, comprenant une pluralité de codes de navigation pseudo-aléatoires de rythmes de bribes supérieurs à 1 MHz modulés sur une porteuse de fréquence f_p supérieure à 500 MHz, ce dispositif comprenant :

- un circuit (11) générateur des codes de navigation pseudo-aléatoires,

20 - un circuit (13) modulateur par déplacement de phase délivrant le signal de navigation modulé (7) sur la porteuse,

- un circuit (15) émetteur, comprenant au moins un étage d'amplification de puissance, apte à émettre un signal radiofréquence correspondant au signal de navigation modulé,

25 caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour moduler sur la porteuse quatre codes de navigation pseudo-aléatoires C_1, C_2, C_1', C_2' dont les fréquences sont un multiple entier de l'une d'entre elle f_c , selon une modulation 8-PSK d'amplitude constante avec une fréquence de modulation f_M telle que :

$$8f_c \leq f_M$$

30 où $f_c = \text{Max}(f_{ci})$, f_{ci} désignant les rythmes de bribes $f_{c1}, f_{c1'}, f_{c2}, f_{c2'}$ des codes de navigation C_1, C_2, C_1', C_2' , chaque valeur f_{ci} étant telle que $f_M = N_i.f_{ci}$, N_i étant un nombre entier supérieur ou égal à 8, deux codes de navigation C_1, C_1'

étant modulés en quadrature à la fréquence $f_1 = f_p - f_M/8$ et deux autres codes de navigation C2, C2' étant modulés en quadrature à la fréquence $f_2 = f_p + f_M/8$, le signal de navigation modulé présentant une enveloppe constante.

13/ - Dispositif selon la revendication 12, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK avec une fréquence de modulation $f_M \leq 400$ Mhz.

14/ - Dispositif selon la revendication 12, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK avec une fréquence de modulation $f_M \leq 200$ MHz.

15/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 14, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK symétrique d'amplitude constante dans le plan de Fresnel.

16/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 14, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK d'amplitude constante dissymétrique dans le plan de Fresnel.

17/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 16, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour réaliser une modulation 8-PSK de phases égales à $k.\pi/4$, k étant un nombre entier compris entre 1 et 8.

18/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 17, caractérisé en ce que le circuit (13) modulateur est adapté pour moduler les quatre codes selon une table de vérité choisie dans le groupe des tables de vérité formé de :

25

30

35

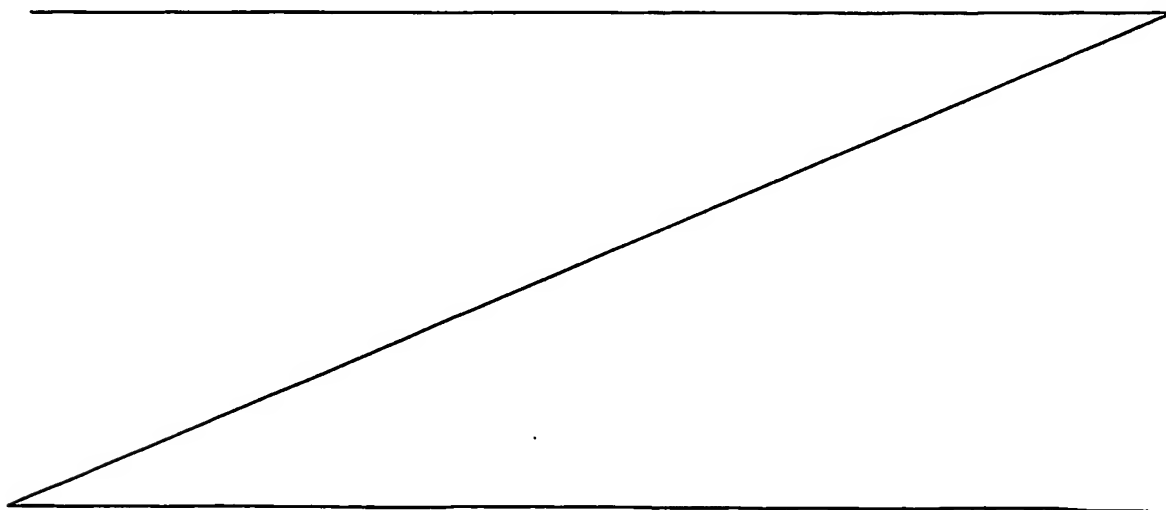


TABLE 1

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[TM , 2TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1
[2TM , 3TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[4TM , 5TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[5TM , 6TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[6TM , 7TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1

TABLE 2

5

C1(t)	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	1	1	1	1
C2(t)	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1	-1	-1	-1	-1	1	1	1	1
C1'(t)	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1	-1	-1	1	1
C2'(t)	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1	-1	1
t modulo 8TM																
[0 , TM [P1	P8	P4	P7	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P3	P8	P4	P5
[TM , 2TM [P1	P8	P8	P7	P2	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P6	P3	P4	P4	P5
[2TM , 3TM [P1	P8	P8	P7	P2	P3	P1	P6	P2	P5	P7	P6	P3	P4	P4	P5
[3TM , 4TM [P1	P4	P8	P7	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P3	P4	P8	P5
[4TM , 5TM [P5	P4	P8	P3	P2	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P6	P7	P4	P8	P1
[5TM , 6TM [P5	P4	P4	P3	P6	P3	P1	P2	P6	P5	P7	P2	P7	P8	P8	P1
[6TM , 7TM [P5	P4	P4	P3	P6	P7	P5	P2	P6	P1	P3	P2	P7	P8	P8	P1
[7TM , 8TM [P5	P8	P4	P3	P6	P7	P5	P6	P2	P1	P3	P2	P7	P8	P4	P1

où P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7, P8 sont les différents plots et la constellation 8-PSK, et $TM = 1/fM$, et des autres tables de vérité issues de ces tables de vérité, TABLE 1 et TABLE 2, par rotation de phase de $n.\pi/4$, $n \in \{1,2,3,4,5,6,7\}$ et/ou inversion de sens de parcours de la constellation.

10

19/- Dispositif selon l'une des revendications 12 à 17, caractérisé en ce que f_p est comprise entre 1000 MHz et 1700 MHz.

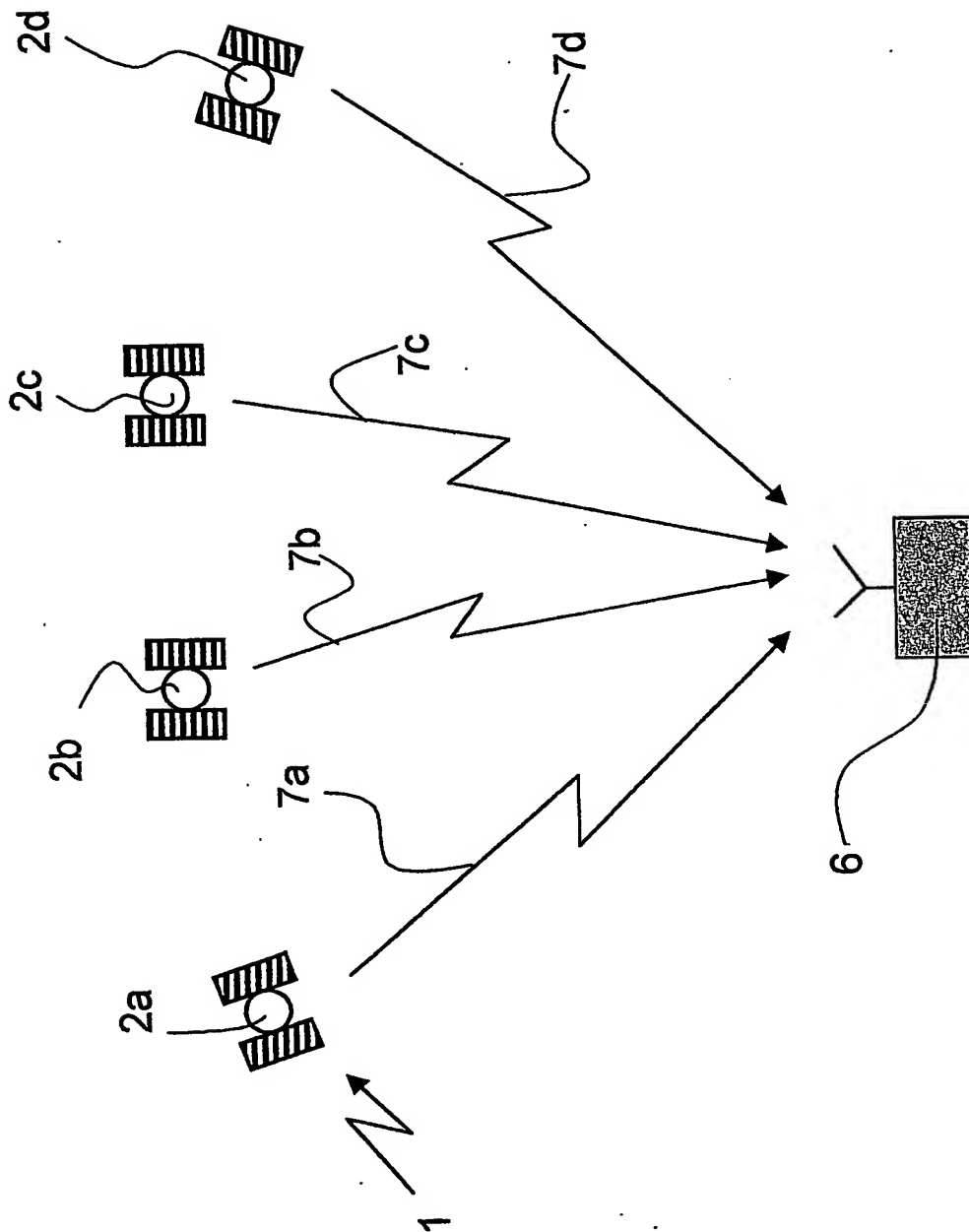
20/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 19, caractérisé en ce que f_c est de l'ordre de 10 MHz.

21/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 20, caractérisé en ce que f_M est de l'ordre de 120 MHz.

5 22/ - Dispositif selon l'une des revendications 12 à 21, caractérisé en ce qu'il est adapté pour que dans au moins une paire de codes modulés en quadrature sur la même fréquence, l'un $C1'$, $C2'$ incorpore des données numériques modulées selon une fréquence inférieure à $f_c/1000$.

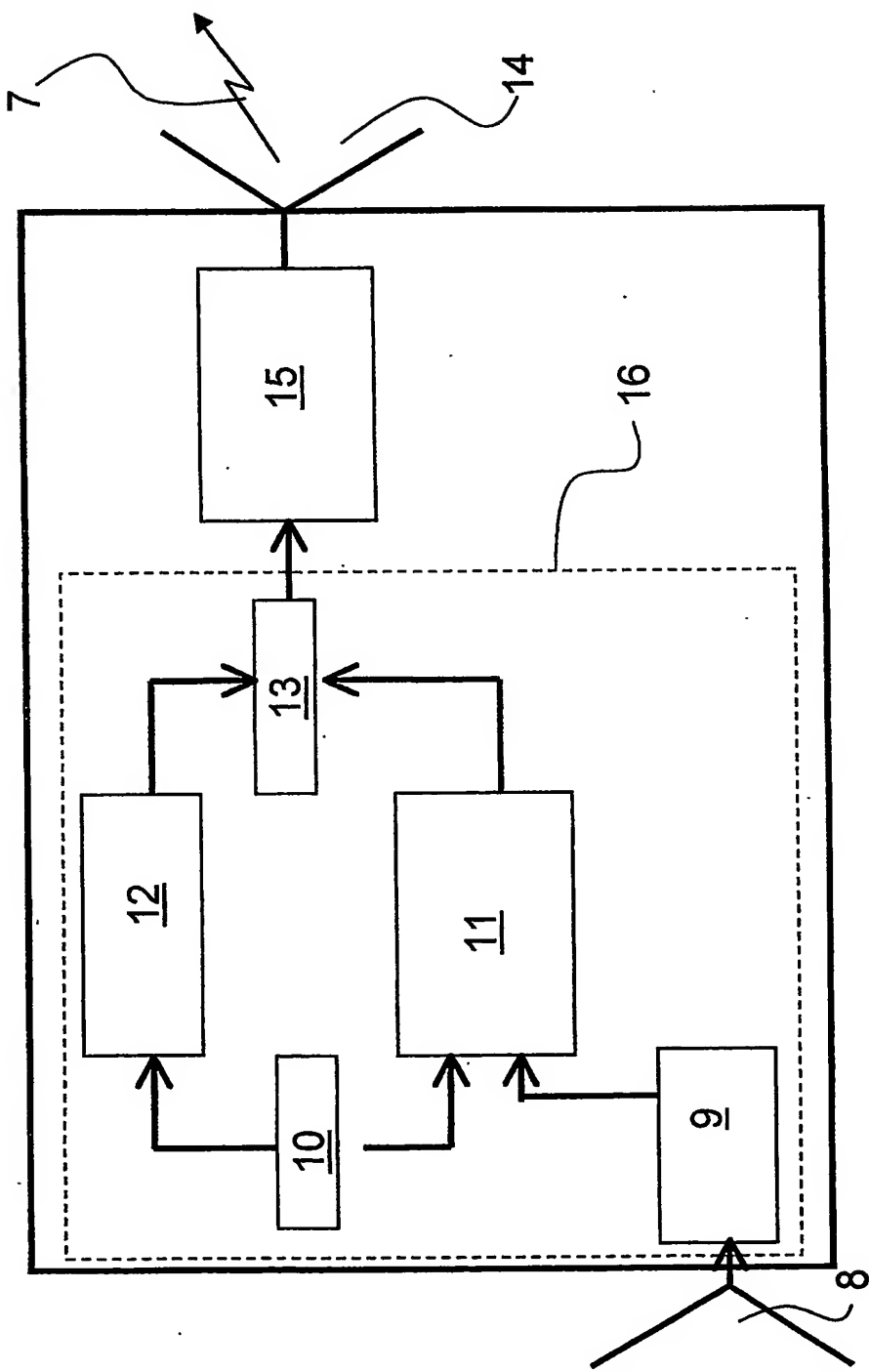
1/10

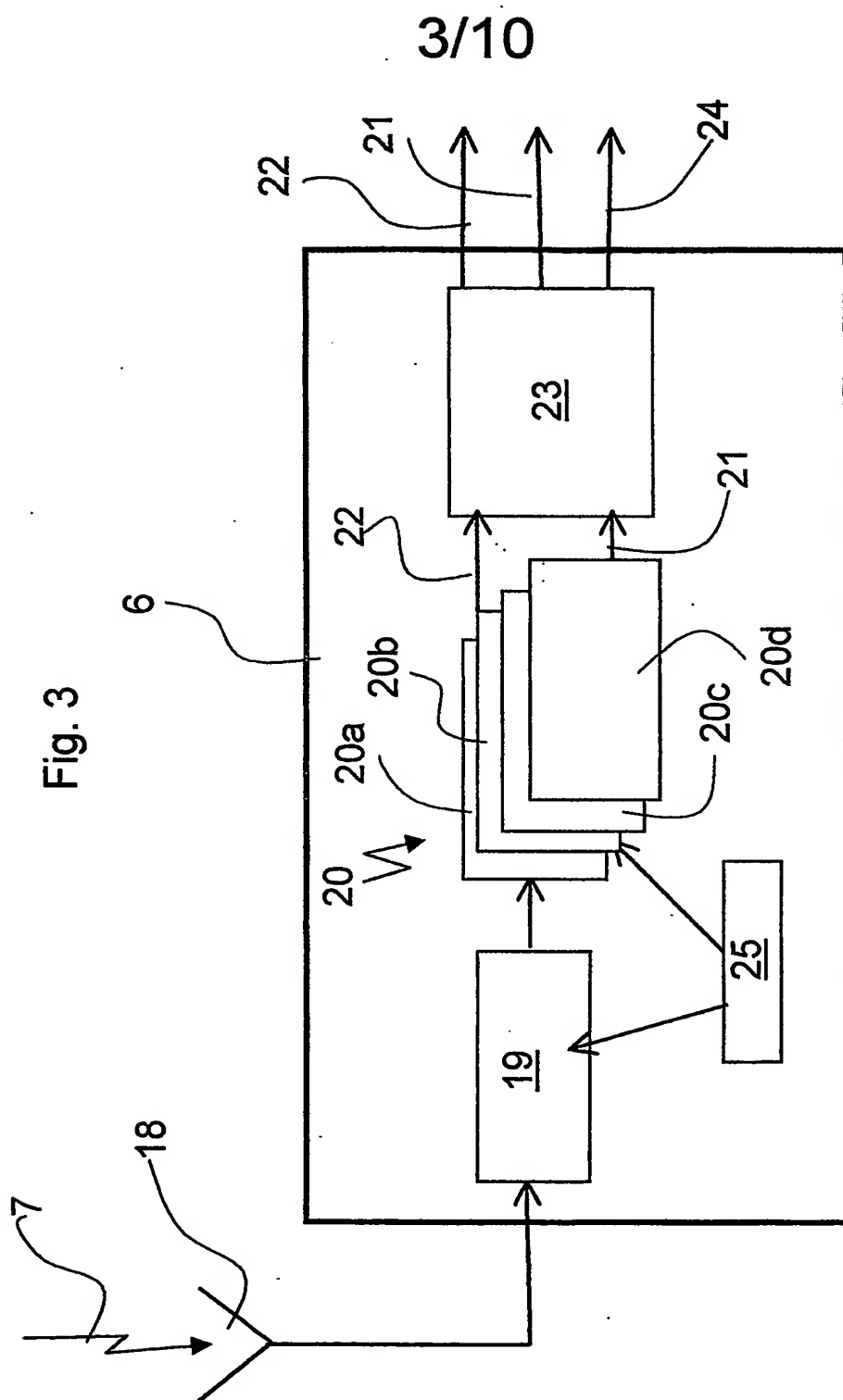
Fig. 1



2/10

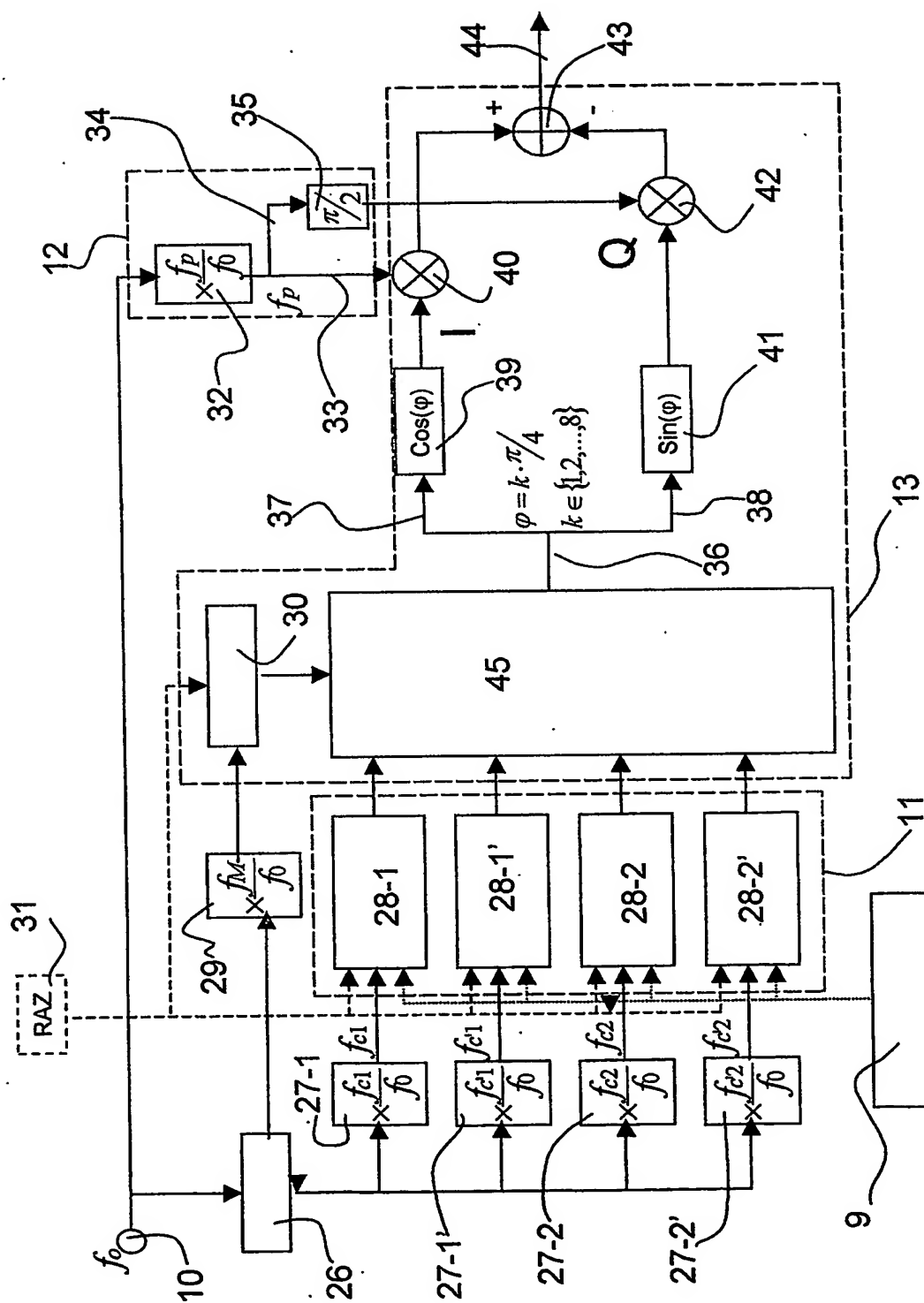
Fig. 2





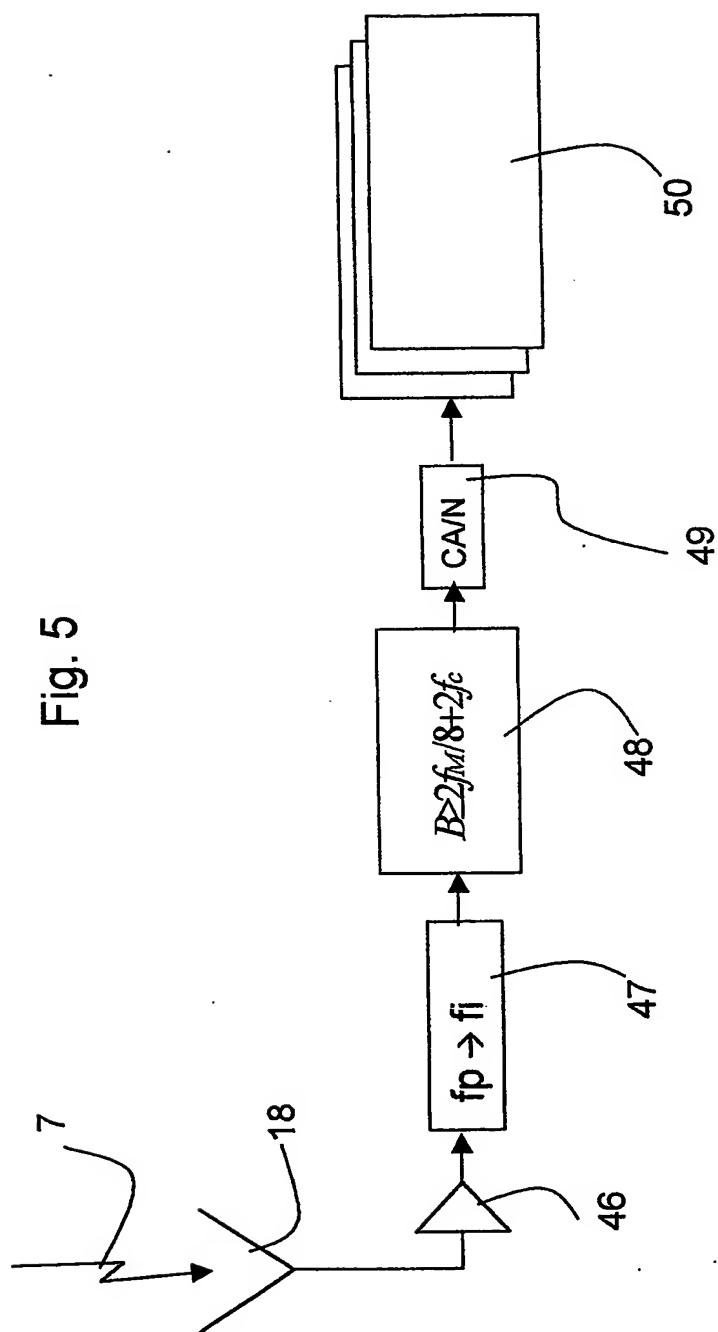
4/10

Fig. 4

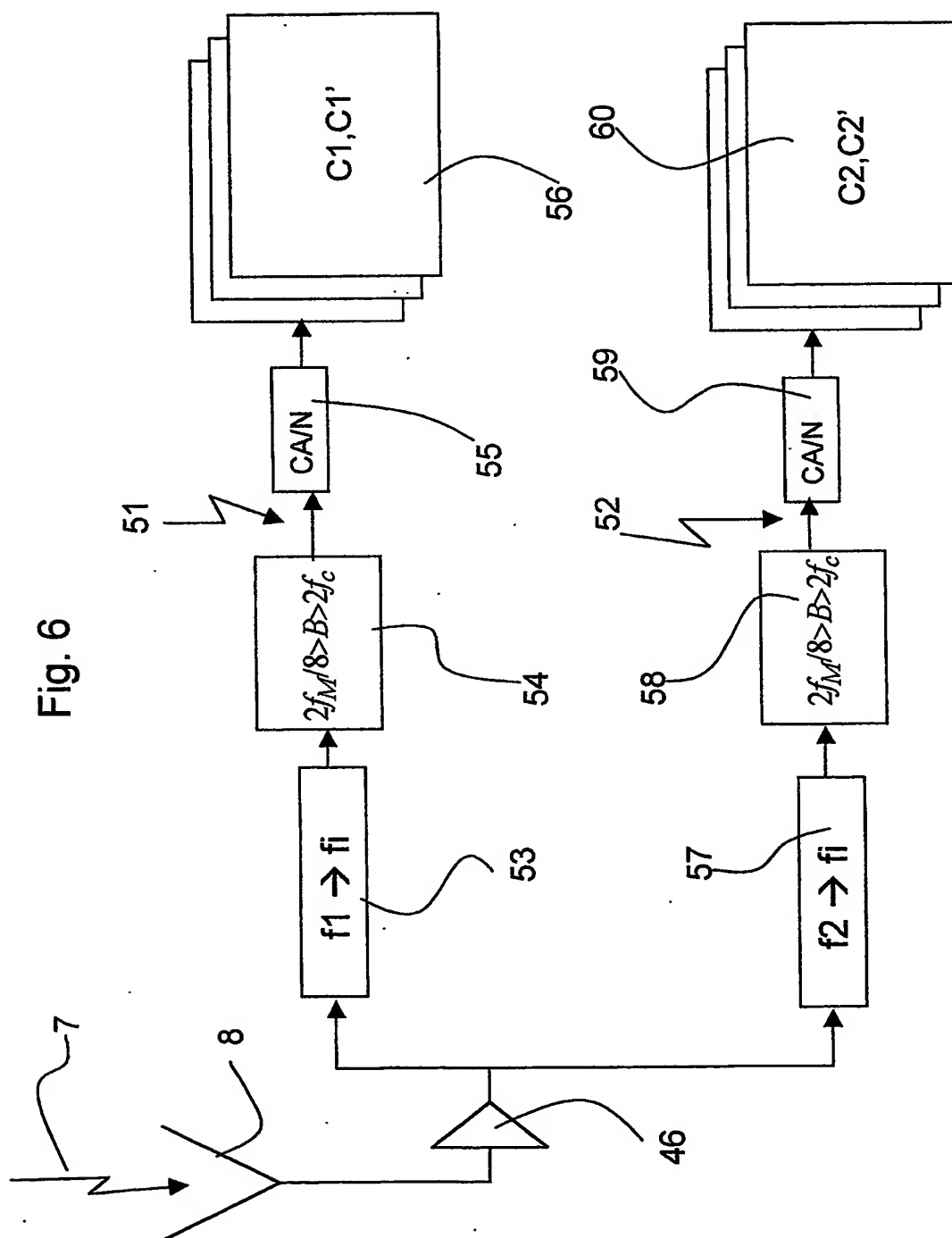


5/10

Fig. 5

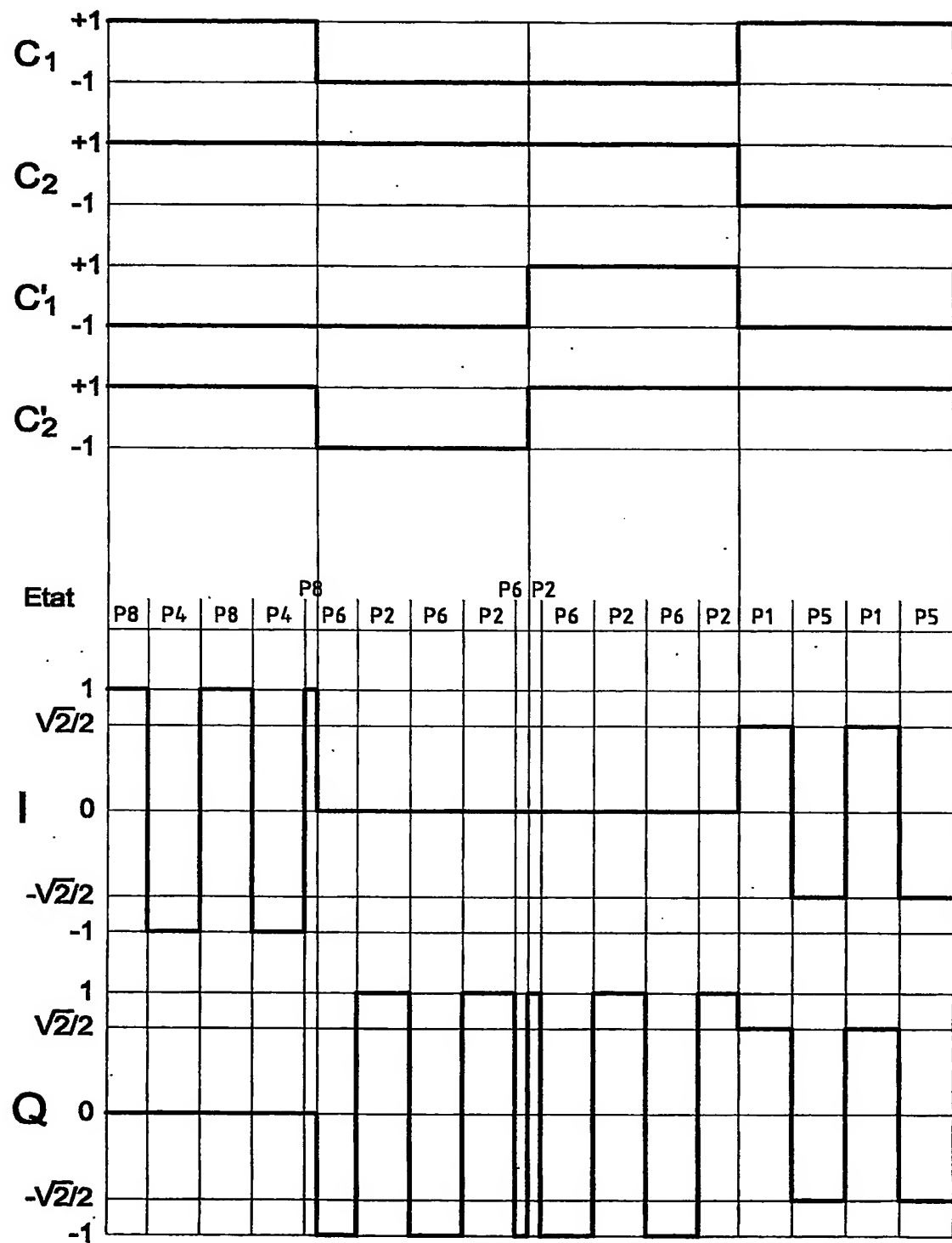


6/10



7/10

Fig 7



8/10

Fig 8

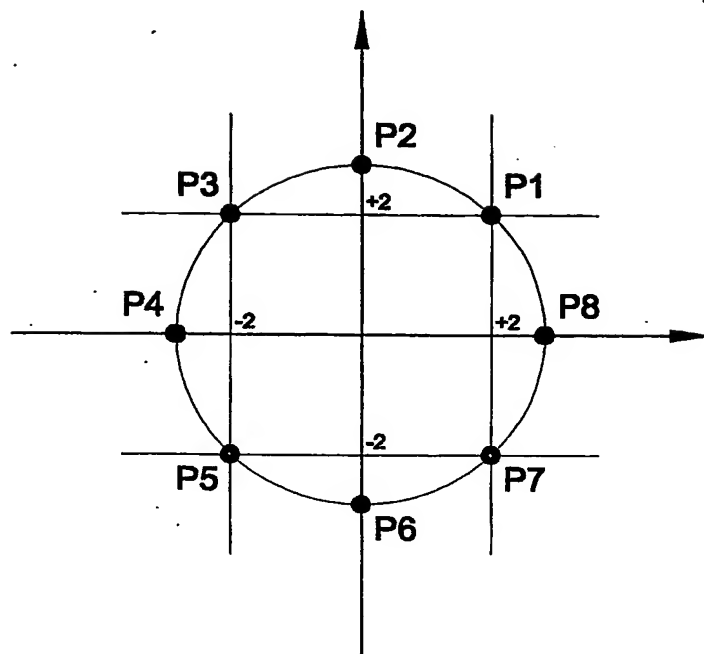
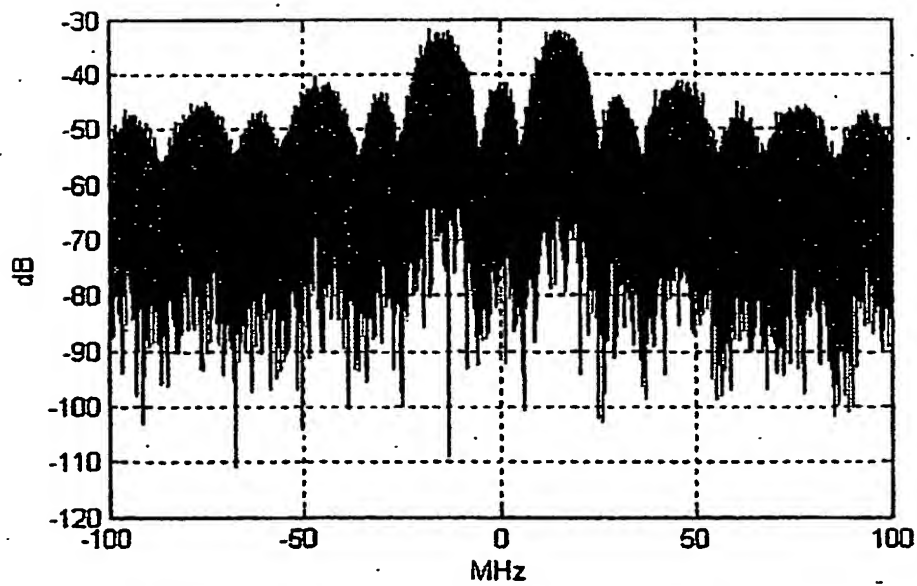


Fig 9



9/10

Fig 10

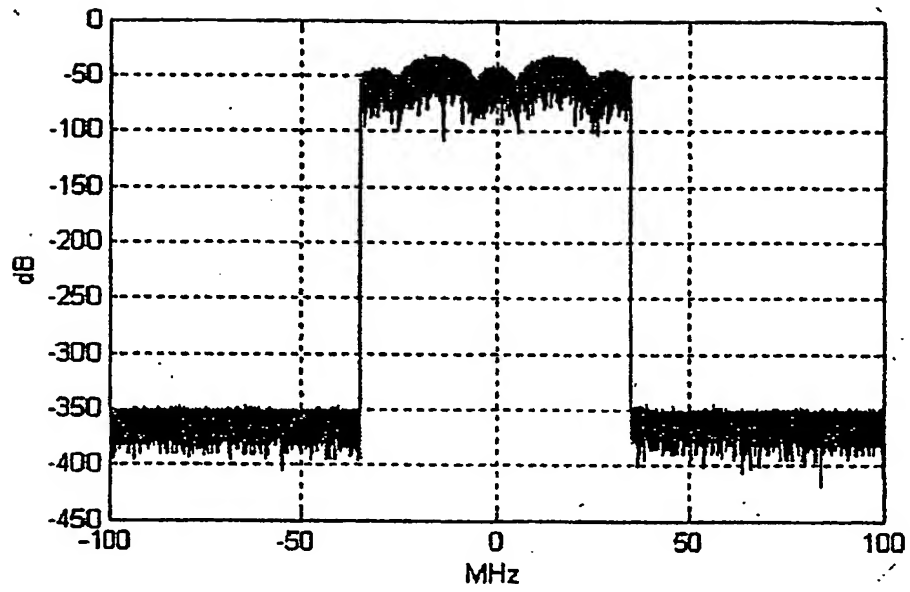


Fig 11

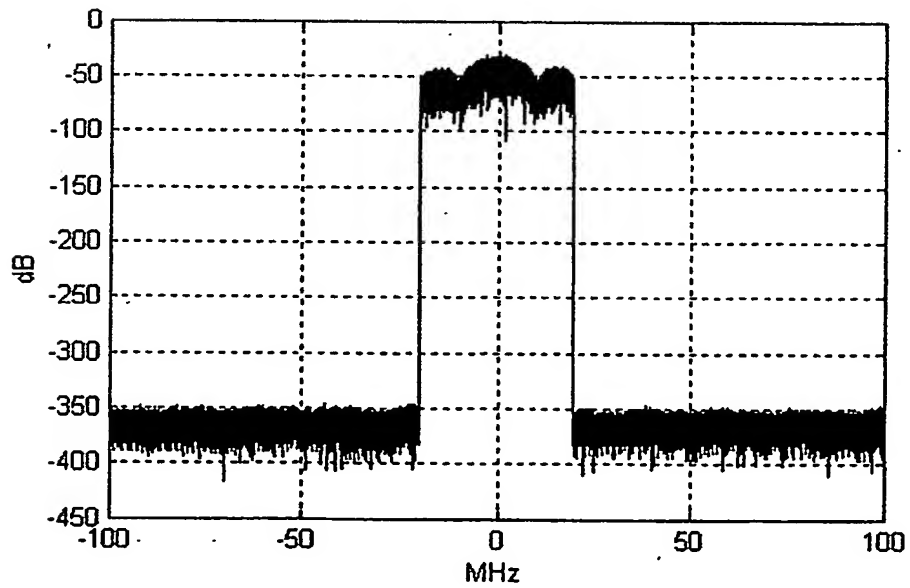
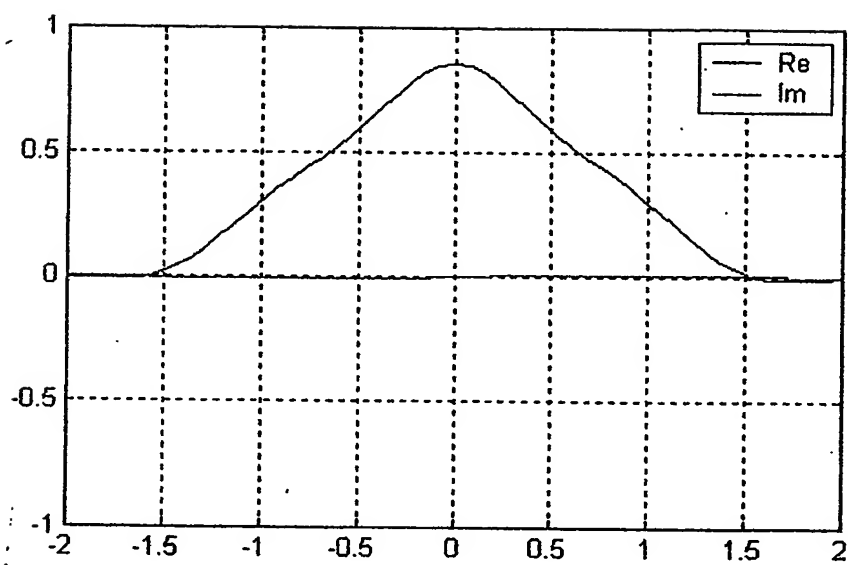


Fig 12



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

National Application No

/FR 03/03695

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 G01S1/04 G01S1/68

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
IPC 7 G01S H04L

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the International search (name of data base and, where practical, search terms used)
EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	L. RIES, L. LESTARQUIT, E. ARMENGOU-MIRET, F. LEGRAND, W. VIGNEAU, C. BOURGA, P. ERHARD, JL. ISSLER: "A software simulation tool for GNSS" BOC signals analysis" PROCEEDINGS OF THE INSTITUTE OF NAVIGATION (ION), GPS, 24 - 27 September 2002, pages 2228-2239, XP002273298 Portland page 2228 -page 2230 --- -/--	1,12

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents:

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- *G* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

26 March 2004

Date of mailing of the international search report

15/04/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Fanjul Caudevilla, J

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/FR 03/03695

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	G.W. HEIN, J. GODET, J.L. ISSLER, J.C. MARTIN, P. ERHARD, R. LUCAS-RODRIGUEZ, T. PRATT: "Status of Galileo Frequency and Signal Design" PROCEEDINGS OF THE INSTITUTE OF NAVIGATION (ION), GPS, 24 - 27 September 2002, pages 266-277, XP002273300 Portland page 275 -page 277 ----	1,12
A	US 6 075 810 A (HOLMES JACK K ET AL) 13 June 2000 (2000-06-13) column 7, line 49 -column 10, line 28; figures 4A,4B,5B,5C ----	1,12
A	US 4 308 617 A (GERMAN JR EDGAR H) 29 December 1981 (1981-12-29) column 1, line 33 -column 3, line 8; figures 1-6 ----	1,12
A	US 5 022 049 A (ABRAHAMSON CURTIS M ET AL) 4 June 1991 (1991-06-04) column 3, line 7 -column 4, line 5; figures 1-5 ----	1,12
A	EP 0 859 472 A (ALSTHOM CGE ALCATEL) 19 August 1998 (1998-08-19) the whole document -----	1,12

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/FR 03/03695

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 6075810	A	13-06-2000	NONE	
US 4308617	A	29-12-1981	NONE	
US 5022049	A	04-06-1991	NONE	
EP 0859472	A	19-08-1998	FR 2759515 A1	14-08-1998
			EP 0859472 A1	19-08-1998
			WO 9836506 A1	20-08-1998
			JP 2000516793 T	12-12-2000

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

nde Internationale No

PCT/FR 03/03695

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE

CIB 7 G01S1/04 G01S1/68

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)

CIB 7 G01S H04L

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
-------------	--	-------------------------------

A	L. RIES, L. LESTARQUIT, E. ARMENGOU-MIRET, F. LEGRAND, W. VIGNEAU, C. BOURGA, P. ERHARD, J.L. ISSLER: "A software simulation tool for GNSS" BOC signals analysis" PROCEEDINGS OF THE INSTITUTE OF NAVIGATION (ION), GPS, 24 - 27 septembre 2002, pages 2228-2239, XP002273298 Portland page 2228 -page 2230	1, 12
---	---	-------

-/-

☒ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

- *A* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- *E* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- *L* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- *O* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- *P* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

T document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre la principe ou la théorie constituant la base de l'invention

X document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément

Y document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier

Z document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

26 mars 2004

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

15/04/2004

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Fanjul Caudevilla, J

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

de Internationale No

/FR 03/03695

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	G.W. HEIN, J. GODET, JL. ISSLER, JC. MARTIN, P. ERHARD, R. LUCAS-RODRIGUEZ, T. PRATT: "Status of Galileo Frequency and Signal Design" PROCEEDINGS OF THE INSTITUTE OF NAVIGATION (ION), GPS, 24 - 27 septembre 2002, pages 266-277, XP002273300 Portland page 275 -page 277 ---	1,12
A	US 6 075 810 A (HOLMES JACK K ET AL) 13 juin 2000 (2000-06-13) colonne 7, ligne 49 -colonne 10, ligne 28; figures 4A,4B,5B,5C ---	1,12
A	US 4 308 617 A (GERMAN JR EDGAR H) 29 décembre 1981 (1981-12-29) colonne 1, ligne 33 -colonne 3, ligne 8; figures 1-6 ---	1,12
A	US 5 022 049 A (ABRAHAMSON CURTIS M ET AL) 4 juin 1991 (1991-06-04) colonne 3, ligne 7 -colonne 4, ligne 5; figures 1-5 ---	1,12
A	EP 0 859 472 A (ALSTHOM CGE ALCATEL) 19 août 1998 (1998-08-19) le document en entier -----	1,12

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

de Internationale No
/FR 03/03695

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
US 6075810	A	13-06-2000	AUCUN	
US 4308617	A	29-12-1981	AUCUN	
US 5022049	A	04-06-1991	AUCUN	
EP 0859472	A	19-08-1998	FR 2759515 A1	14-08-1998
			EP 0859472 A1	19-08-1998
			WO 9836506 A1	20-08-1998
			JP 2000516793 T	12-12-2000